平4-81968 ⑩ 公 開 特 許 公 報 (A)

SDInt. Cl. 5

明

田田

老

老

仍発

(72)举

識別記号

F

īF

庁内整理番号

@公開 平成4年(1992)3月16日

G 06 F 15/21

R 7218-5L

審査請求 未請求 請求項の数 16 (全23頁)

69発明の名称 知的計画支援システム

> ②特 顯 平2-197488

(2)出 願 平2(1990)7月24日

神奈川県川崎市麻生区王禅寺1099番地 株式会社日立製作 70発 明 者 矢 島 敬 所システム開発研究所内 神奈川県川崎市麻生区王禅寺1099番地 株式会社日立製作 71 (72)発 HH 客 忞

所システム開発研究所内

神奈川県川崎市麻生区王禅寺1099番地 株式会社日立製作

所システム開発研究所内

神奈川県川崎市幸区鹿島田890番地の12 株式会社日立製 彦

作所情報システム工場内

東京都千代田区神田駿河台4丁目6番地

の出 顧 人 株式会社日立製作所 190代 理 人 弁理士 磯村 雅俊 最終頁に続く

增

重

付

ス

明月 和田 福祉

- 1、発明の名称 知的計画支援システム
- 2. 特許請求の範囲
 - 1、利用者にスケジューリングデータを表示する 情報表示装置と、スケジュールを実行するスケ ジューリングロジックと、スケジューリングデ タおよびルールを格納する蓄積装置と、上記 スケジューリングロジックに基づいてスケジュ - ルを演算する演算装置と、上記情報表示装置 および上記演算装置を結合する通信回路とを其 備するスケジューリングシステムにおいて、上 記蓄積装賃内のルールを用いて、割り付けデー タをスケジューリング表に割り当てていき、割 り付け不能なデータが発生した場合には、他に 制御を渡して特機するスケジューリングロジッ カと、上記期り付け不能なデータが発生した場 合に、上記通信回路を介して既作成のスケジュ - リング表と割り付け不能データを上記スケジ

ューリングロジックから受け取り、これらを格 納するワークメモリと、上記スケジューリング ロジックから起動されることにより、上記ワー クメモリの内容を読み込み、皺岩跨点で緩和す れば処理条件を満たすことが可能な複数の制約 条件を検出し、その中から緩和すべき制約条件 を扶定し、制約条件を緩和した結果のスケジュ - ルを求めて、これを上記ワークメモリに格秘 し、上記スケジューリングロジックに適知する 制約級和システムとを数けたことを特徴とする 知的計画支援システム。

2. 精求項1に記載の知的計画支援システムにお いて、上記制約緩和システムは、数当時点で緩 和すれば処理条件を満たすことができる複数の 緩和代替案を検出する緩和可能条件選択システ ムと、各級和代替案毎に、制約条件を顧和した ときに結果として緩和せざるを得ない制約条件 を決定する関果関係決定システムと、各種和代 替案に関してプラテオリティを決定するプライ オリティ決定システムと、制約条件を緩和した

結果のスケジュールを求め、割り付けが可能であることを確認する緩和状態確認システムと、 利用者が上記各システムのルールおよびパラメ 一タを環境変化に対応して修正するためのイン ターフェイスとを具備することを特徴とする知 的計画支援システム。

- 3. 請求項をに記載の知的計画支援システムにおいて、上記プライオリティ決定システムは、緩和すれば処理条件を摘たすことができる複数の制約条件毎に、処理条件と適去の制約緩和履歴に基づいたプライオリティを散定することを特徴とする知的計画支援システム。
- 4. 請求項2に記載の知的計画支援システムにおいて、上記制約緩和システムは、内蔵する各システムの処理を並列的に実行することを特徴とする知的計画支援システム。
- 5. 請求項1または2に記載の知的計画支援システムにおいて、上記樹約緩和システムは、最もプライオリティが低い制約条件を緩和するのではなく、最も早く検出された実行可能解を出力
- 8、請求項1に記載の知的計画支援システムにおいて、上記蓄積装置および制約緩和システムに対して。同一対象に関する複数の異なった知識のうち、あるものを上記蓄積装置に、残りを上記制約緩和システムに、それぞれ入力することを特徴とする知的計画支援システム。
- 10. 請求項1または2に記載の知的計画支援システムにおいて、上記制約緩和システムは、制約 緩和処理に関する部門別の知識を格納しておき、 対象となる制約条件別に部門知識を選択して緩 和処理の方式を決定し、対象となる制約条件が 2以上の部門にまたがる場合には、統合知識に より妥協点を探ることを特徴とする知的計画支 措システム。
- 11、捜求項1または2に記載した知的計画支援システムにおいて、上記制約緩和システムでは、 緩和可能な制約条件を利用者がスケジューリングの過程で入力し、また利用者がスケジューリングの途中で介入して緩和の仕方を修正することを特徴とする知的計画支援システム。

することを特徴とする知的計画支援システム。

- 6. 請求項1または2に記載の知的計画支援システムにおいて、上記制約緩和システムないし上記を和条件決定システムが緩和条件を決定している間に、スケジューリングロジックは割り当て不能なデータを割り当てない場合のスケジューリングを計算しておくことを特徴とする知的計画支援システム。
- 7. 精求項1に記載の知的計画支援システムにおいて、上記スケジューリングロジックおよび音 積裝置を含むスケジューリングシステムと、上 記制約緩和システムとは、同時に起動可能な状態にしておくことを特徴とする知的計画支援システム。
- 8. 請求項 I に記載の知的計画支援システムにおいて、上記スケジューリングロジックおよび香 検装置を含むスケジューリングシステムと制約 緩和システムの両方の知識を、同期して動的に 変更することができる状態にしておくことを特 徴とする知的計画支援システム。
- 12、請求項 1 または 2 に記載の知的計画支援システムにおいて、上記制約緩和システムでは、各制約緩和処理時点のスケジュール関連デッタを保存しておくファイルを具備することを特徴とする知的計画支援システム。
- 13. 請求項:または2に記載の知的計画支援システムにおいて、上記スケジューリングロジックおよび蓄積装置を含むスケジューリングシステムでは、利用者と数スケジューリングシステムの間の情報交換を行うために、交換情報の間に関連を付けて蓄積するとともに、利用者の特性データを間違付けて表示するようにし、かつ情報交換を分析して、情報交換が顧問でない場合には、人間の専門家を介入させることを特徴とする知的計画支援システム。
- 14、請求項1、2または13に記載の知的計画支援システムにおいて、上記スケジューリングシステムでは、スケジューリングの途中で利用者が処理に介入できるスケジューリング履歴蓄積システムと、交換情報の間に関連を付けて蓄積

できる操作情報選択表示システムおよび表示用 端末とを、それぞれ追加することを特徴とする 知的計画支援システム。

- 15. 請求項1、2または13に記載の知的計画支援システムにおいて、上記スケジューリングシステステムでは、利用者とスケジューリングシステム間の交換情報および顧客データベースに蓄積された顧客情報から、顧客の介入重要度(異念度)を判断することを特徴とする知的計画支援システム。
- 16. 請求項 2、3または5に記載の知的計画支援 システムにおいて、土記制約緩和システムない し上記プライオリティ決定システムは、過去の 緩和履歴を考慮した多属性効用関数を用いて、 プライオリティを決定することを特数とする知 的計画支援システム。

3.発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明は、企画、分析業務において、スケジュ - リング等の計画、設計を行う場合、無約された

が計画時に求められている。

企業が位置する環境が大きく変化してくると、システム全体としての最適化は袋めなくなり、どの点で演足するかということが課題となってくる。そのために、単に計画を定義することはでき軽くなった。一意的に計画を定義することはでき軽くなった。そこで、プロセスシステムの状況に応じ、必要最低限の評価が求められる。評価が複数のラシスルとそれに対応する運用方法が複数のランクで規定される場合のシステムの計画をである。(自)第2の問題は、トライアンドエラーによる時間の浪費に対して、計算機によりどのように支援するかである。

すなわち、システムが置かれた状況が、社会の 急激な変化に伴ってめまぐるしく変わってきてい る。このように、専門象でも経験していない状況 下で計画作成する必要が生じており、その結果、 計画指針やルールへの数計者の確信度は低下して 条件により解が求められないときでも、制約条件 を緩和して満足した計画の作成を支援する知的計 圏支援システムに襲するものである。

(従来の技術)

近年、消費者のニーズに激しい変化が見られる ようになってきた。このような変化に従過するためには迅速に新しい商品の企画を行う必要があり、 その実現のために、企画・分析業務へのコンピュ ータ支援が要求されている。

従来の計算機支援システムとしては、基幹情報 システム等の合理化を主目標としたものが多かっ た。そのような支援システムを、計画・分析業務 にも利用を拡大しようとすると、次のような問題 が生じてくる。

(i) 第1の問題は、制約条件をどのように緩和 するかである。

すなわち、計画を作成する際には、全ての条件 を満足することができない場合が多くなっており、 プロセスシステムの状況に応じて必要最低限の群 価指標値の維持を可能にする等の多段階での評価

おり、満足が得られる合理的方法験がなくなっている。そのような場合には、トライアンドエラーが不可欠となるが、この方法でのアプローチは時間がかかるという問題がある。

これまでに構築されてきた基幹情報システムから発生する膨大な情報を用いて、このアプローチを行い、的確に処理することが求められる場合に、これをどのように支援するかが問題である。

企画・分析情報システムに対するニーズは、スケジューリングの問題の外にも、種々の問題が報 広く存在する。これらの企画・分析業務を支援するためには、専門家のロジックをシミュレーションすることが1つの課題であるが、その際の重要なロジックの1つが総約条件である。この問題を AI(人工知能)の分野で『計画型』、『設計型』等の形で分類して、対応する考え方を導入してい +

第2 図は従来のエキスパート・システムの機能 プロック図であり、第3 図は第2 図における知識 ベースの構成例を示す図であり、第4 図は第3 図 の知識ペース内のスケジューリングルールにより 割り付けられたスケジューリング表の際である。

第2回に示すように、エギスパートシステム1 は、推験エンジン2と、知識ペース3と、エンド ユーザインターフェイス4とからなる。

第3 図に示すように、知識ペース3 には、スケジューリング・データエリア3 5 1 と、スケジューリング・ルールエリア3 5 2 と、スケジューリング表エリア3 5 3 とが割り付けられている。

スケジューリング表を作成する場合、推論エンジン2は知識ペース3内のスケジューリングルールに従って、スケジューリング表に割り付けていく。

スケジューリング要は、第4回に示すように、 日付欄300と、装置欄301とに分けられる。

各装置毎に、何日日にどの仕事を行うかどいう 割付けが表で行われる。スケジューリングデータ (A., A.等)は、この表の密模に、その仕事量を 表わす高積で表示される。例えば、この表で、同 一装置様では、スケジューリングデータA1に連

計画作成を行い、スケジューリングが終了した後に、スケジュールできないデータが残ったときに、 専門家がこれらを緩和する制約条件を決めて最終 的な解を求める方式。

しかしながら、上記(イ)(ロ)の方式のいずれも、 専門家が実際に行っている柔軟な制約緩和とは異 なっており、専門家による修正量が多くなって、 支援効果が少なくなるという問題があった。

本発明の目的は、これら従来の課題を解決し、 専門家による効果的支援を受けることにより、利 用者の計画作成の労力を削減でき、かつ短時間で 計画作成することができる知的計画支援システム を提供することにある。

[課題を解検するための手段]

上記目的を達成するため、本発明の知的計画支援システムは、(i)蓄積装置内のルールを用いて、 割り付けデータをスケジューリング表に割り当て ていき、割り付け不能なデータが発生した場合に は、他に制御を渡して待機するスケジューリング ロジックと、割り付け不能なデータが発生した場 続してスケジューリングデータ目は割り当てられないというルールがある場合、スケジューリングデータ目を割り当てる装置が他にないときには、そのスケジューリングデータは割り付け不能という形で格納されていた。そして、割り付け可能な不能かは別として、全てのデータについてスケジューリング処理が終了した後に、専門家がその経験に基づきスケジューリング処理していた。なお、従来例については、例えば、『設計効率化の切りれ』(日経コンピュータ1989、2、27号、pp.74~89)に記載されている。

[発明が解決しようとする課題]

従来より、『計画型』、『設計型』のエキスパートシステムが提案されているが、制約条件については、次の2つの方式が考えられている。

(イ) 制約条件に重み付けを行い、一定の重み以上の制約だけで解を求め、解がないときには、その基準となる重みを変更して制約条件を選択する方式。

(口) 制約条件の緩和は、全て専門家にまかせて、

合に、通信回路を介して既作成のスケジューリン グ表と割り付け不能データをスケジューリングロ ジックから受け取り、これらを格納するワークメ モリと、スケジューリングロジックから起動され ることにより、ワーケメモリの内容を読み込み、 級和すべき制約条件を決定して、該当時点で緩和 すれば処理条件を満たすことが可能な複数の制約 条件を検出し、制約条件を緩和した結果のスケジ ユールを求めて、これをワークメモリに格納し、 スケジューリングロジックに通知する制約緩和シ ステムとを設けたことに特徴がある。また。(ii) 樹約緩和システムは、敵災時点で緩和すれば処理 条件を満たすことができる複数の緩和代替案を検 出する緩和可能条件選択システムと、各機和代替 製盤に、割約条件を緩和したときに結果として報 和せざるを得ない制約条件を挟定する四果関係決 定システムと、各級和代替案に関してブラテオリ ティを決定するプライオリティ抉定システムと、 割約条件を緩和した結果のスケジュールを求め、 割り付けが可能であることを確認する緩和状態確

認システムと、利用者が各システムのルールおよ びパラメータを環境変化に対応して修正するため のインターフェイスとを具備することにも特徴が ある。また、(道)プライオリティ決定システムは、 緩和すれば処理条件を満たすことができる複数の 制約条件毎に、処理条件と過去の制約緩和履歴に 茶づいたプライオリティを設定することにも特徴 がある。また、(iv)制約機和システムは、内蔵す る各システムの処理を並列的に実行することにも 特徴がある。また、(v)制約級和システムは、最 もプライオリティが低い樹粉来件を緩和するので はなく、最も早く検出された実行可能解を出力す ることにも特徴がある。また。(vi)制約緩和シス テムないも上記機和条件決定システムが緩和条件 を挟定している間に、スケジューリングロジック は割り当て不能なデータを割り当てない場合のス ケジューリングを計算しておくことにも特徴があ る。また、(vi)スケジューリングロジックおよび 蓄積装置を含むスケジューリングシステムと、制 約緩和システムとは、同時に起動可能な状態にし

でおくことにも特徴がある。また、(値)スケジュ - リングロジックおよび蓄積装置を含むスケジュ ーリングシステムと制約緩和システムの両方の知 職を、問期して動的に変更することができる状態 にしておくことにも特徴がある。また、(ix)蓄積 装置および制約緩和システムに対して、同一対象 に襲する複数の異なった知識のうち、あるものを 上記蓄積装量に、残りを捌約機和システムに、そ れぞれ入力することにも特徴がある。また、(x) 劇約緩和システムは、制約緩和処理に関する部門 別の知識を格納しておき、対象となる制約条件別 に部門知識を選択して緩和処理の方式を決定し、 対象となる制約条件が2以上の部門にまたがる場 合には、統合知識により妥協点を探ることにも特 数がある。また、(xi)制約緩和システムでは、緩 和可能な制約条件を利用者がスケジューリングの 過程で入力し、また利用者がスケジューリングの 途中で介入して緩和の仕方を修正することにも特 微がある。また、(xii)制約緩和システムでは、各 制約緩和処理時点のスケジュール関連データを保

存しておくファイルを具備することにも特徴があ る。また、(x ii)スケジューリングロジックおよ び蓄積装置を含むスケジューリングシステムでは、 利用者と数スケジューリングシステムの間の情報 交換を行うために、交換情報の間に関連を付けて 蓄積するとともに、利用者の特性データを関連付 けて表示するようにし、かつ情報交換を分折して、 情報交換が順調でない場合には、人間の専門家を 介入させることにも特徴がある。また、(x iv)ス ケジューリングシステムでは、スケジューリング の途中で利用者が処理に介入できるスケジューリ ング履歴蓄積システムと、交換情報の間に関連を 付けて蓄積できる操作情報選択表示システムおよ び表示用端来とを、それぞれ追加することにも特 数がある。(x v)スケジューリングシステムでは、 利用者とスケジューリングシステム間の交換情報 および顧客データベースに蓄積された顧客情報が ら、脳客の介入重要度(緊急度)を判断することに も特徴がある。さらに、(x vi)制約緩和システム ないし上記プライオリティ快定システムは、過去

の緩和履歴を考慮した多属性効用限数を用いて、 プライオリティを決定することにも特徴がある。 {作 用}

本発明においては、スケジューリングシステム で、割り付け不能なデータが発生した場合には、 制御ルールにより、縫和条件決定システムを起動 する。この緩和条件決定システムは、緩和可能条 件選択システム、因果関係決定システム、ブライ オリティ決定システム、緩和状態確認システム、 利用インタフェイス等を駆動して、緩和すべき制 約条件を決定する。このうち、駿和可能条投選択 システムは、数当時点で緩和すれば処理条件を満 たすことができる複数の割約条件(緩和代替報)を 検出する。また、因果関係決定システムは、上記 各種和代替素毎に、その紛約条件を緩和したとき に、結果として離和せざるを格ない制約条件を決 定する。プライオリティ決定システムは、緩和代 營裳に関して、そのプライオリティを決定する。 緩和状態確認システムは、制約条件を緩和した結 果をスケジュールを求めて、割り付けが可能であ

ることを確認する。さらに、利用者インタフェイ スは、エキスパートシステム利用者が、エキスパ ートシステムのルール、バラメータを環境変化に 対応して修正するとともに、制約緩和の仕方に関 騒がある場合には、それに介入する。 ワークメモ りは、スケジューリングシステムと緩和可能条件 選択システムで行われるデータ交換を仲介する。 また、過避メモリは、緩和条件決定システム稼働 中に、稼働以前の状態データを保有する。また。 切替え装置は、切替え判断システムからの信号に 上は、利用者からの情報入力を専門家用ワークス テーションに送るように通信略を切り移える。ま た、適難メモリは、利用者とスケジューリングシ ステムの間での情報交換を整確する。切替え判断 システムは、遊跡メモリをモニタし、利用者とス ケジューリングシステムの間の情報交換が順調で ない場合、計画に人間の専門家を介入させるべき か変かを検定する。さらに、追跡メモリに蓄積さ れた射膜作成情報と顧客データペースに蓄積され た顧客情報から、その顧客の介入重要度(緊急度)

を判断して、操作情報選択表示システムに伝達する。また、操作情報選択表示システムは、専門家用ワークステーションに利用者とスケジューリングシステムの間の過去の情報交換内容ならびに利用者とスケジューリンクを提供する。専門家が利用者とスケジューリックオーションは、専門家が利用者とスケジューリックオーションは、利用者の計画作成に製する、利用者の計画作成に製する、利用者の計画作成に製する、利用者の計画を必べてスを表する。さらに、知用者の対システムの知識で関連するものの間で関連するものの間のポインタを格納する。

[実施例]

以下、本発明の実施例を、図面により詳細に説 明する。

第1図は、本発明の一実施例を示す知的計画支援システムの全体プロック図であり、第5図は、 第1図における知識ペースの構成例を示す図であ

۵.

第1図において、1はスケジューリング・エキスパートシステム、6はワークメモリ、5は割約 緩和エキスパートシステムである。スケジューリング・エキスパートシステム1は、従来と同じように、エンドコーザインターフェイス4と、推論エンジン2と、知識ペース8とからなる。ただし、知識ペース8は従来の内容と異なり、第5際に示すように、スケジューリング・データエリア351、スケジューリング・ルールエリア352、スケジューリング表エリア353の他に、緩御エリア354が格納される。

推論エンジン2は、スケジューリング処理を行う際に、割り付け不能なデータが発生した場合。 知識ペース8の制御エリア354内のルールを用いて、既作成のスケジューリング表と割り付け不能データをワークメモリ6に格納し、制約緩和エキスパートシステム5に信号を送って、割り付けを求める。ここで、推論エンジン2は、実際にスケジューリングを実行するためのスケジューリン グロジックと、それに基づいてスケジュールを演算する演算装置も兼ねている。また、知然ベース 8は、スケジューリングデータを格納する蓄積装置である。また、飼約緩和エキスパートシステム 5は、最もプライオリティが低い制約条件を緩和する場合もあるが、通常は、最も早く見つかった 実行可能解を出力する。

スケジューリング・エキスパートシステム1は、制約緩和エキスパートシステム5に制約緩和の依 緩を行った後も、緩和条件決定を行っている間に、割り当て不能なデータを除いてそれ以外のスケジューリングを計算する。従って、スケジューリングエキスパートシステム1と制約緩和エキスパートシステム5は、関勢に起動可能な状態にしておく。

スケジューリングエキスパートシステム I の知識、つまり知識ペース 8 内の知識と、形約級和エキスパートシステム 5 内の知識とを、同期して動的に変更することができる。また、同一対象に張する複数の異なった知識を、 I つはスケジューリ

ングエキスパートシステム》に、残りは制約緩和 エキスパートシステム 5 に、それぞれ入力することができる。また、影約緩和エキスパートシステム 5 には、制約緩和処理に関する部門別の知識を 格納しておき、対象となる制約条件別に部門知識を 格謝化して超和処理の方式を決定し、対象となる 制約条件が 2 つの部門にまたがる場合には、統合 知識により妥協点を探る。また、緩和可能なが入 かしてもよい。また、スケジューリングの進程で、利用者が入 力してもよい。また、スケジューリングの進程で、利用者が処理に介入して緩和の仕方を終正することも可能である。また、利用者とスケジューリングシステム関の情報交換は、エンドユーザインターフェイス 4 で行われるが、交換情報の関連 を付けて蓄積される。

第6図は、第1図における制約級和エキスパートシステムの構成例を示す図である。

第6図において、5は制約緩和エキスパートシステム、100は緩和条件決定エキスパートシステム、110は緩和等件決定エキスパートシステム、110は緩和可能条件選択エキスパートシ

け不能データとをワークメモリ6 に格納し、同時 に制約緩和エキスパートシステム5 に信号を送っ て、緩和条件決定エキスパートシステム 100を 起動し、割り付け不能データの割り付けを求める。

制約緩和エキスパートシステム5では、緩和条件決定エキスパートシステム100がワークメモリ6の内容を共用メモリ130に格納すると同時に、緩和可能条件選択エキスパートシステム110を超動する。緩和可能条件選択エキスパートシステム110は、代替処理選択ルールと代替処理知識により、現在処理不能となっているデータを処理すべき工程の代替工程、あるいは代替連用方法を選択し、これを共用メモリ150に記入する。

次に、緩和条件快定エキスパートシステム 100は、因果関係決定システム 120を起動する。 因果関係決定エキスパートシステム 120は、各 緩和代替繁盛に、その制約条件を緩和したときに 結果として緩和せざるを終ない削約条件を、因果 関係決定選択ルールと、因果関係知識を用いて検 素する。 ステム、120は因果関係決定エキスパートシステム、130はプライオリティ決定エキスパートシステム、140は緩和状態確認エキスパートシステム、150は共用データペース、160はパラメータ修正インターフェイスである。

制約緩和エキスパートシステム5の各エキスパートシステム100~140はそれぞれ各処理を 放列的に処理する。ただし、前の処理が終了しな ければ開始できないときには、それを待って開始 する。

利用者は、エンドユーザ・インターフェイス4からスケジューリング項目を入力すると、スケジューリングでは、入力された情報を基に計画を作成して利用者に出力する。

スケジューリングシステムは、スケジューリング処理を行う場合に、スケジューリングルールを 利用して割り付けデータを、知識ペース8内のス ケジューリング表に割り当てていく。スケジュー リングシステムは、割り付け不能なデータが発生 した場合、既作成のスケジューリング表と割り付

次に、緩和条件決定エキスパートシステム100は、プライオリティ決定システム130を起動する。プライオリティ決定エキスパートシステム130は、評価散略を反集した評価方程式に対して、各級和代替素毎のプライオリティを決定する。処理終了と問時に、プライオリティ決定システムは、緩和条件決定エキスパートシステム100を起動する。

次に、緩和条件決定エキスパートシステム100は、緩和状態機器エキスパートシステム140を起動する。緩和状態確認エキスパートシステム140は、最もプライオリティが低い制約条件を緩和した結果、割り付けが可能であることを確認すると、割り付け結果と緩和する制約条件を共用メモリ150の割り付け表エリアと条件緩和履歴エリアに記述する。処理終了と同時に、緩和条件快定エキスパートシステム100は、鉄用メモリ150の内容をワークメモリ6に記述し、スケジューリングシステム1に終了信号を送る。

このような計画を作成する場合、当初の割約条

件を変更せざるを得ないときには、スケジューリングシステムは、制約条件を緩和した代替案を自動作成して、エンドユーザに次答の代替案を提供し、エンドユーザが最終的計画を決定するのを支援する。

ユーザは、システムが提供した代替案をエンド ユーザインターフェイス4でモニタし、制約緩和 の仕方が意図に反するときには、介入して意図透 りの割り付けをエンドユーザインターフェイス4 から入力する。

また、スケジューリングシステム1あるいは緩和条件決定エキスパートシステム100の知識を修正する場合、エンドユーザインターフェイス4から該当する知識ペース8と知識防護データペースを呼び出し、当該知識とその関連知識をエンドユーザインターフェイス4を適じて修正する。

なお、パラメータ修正インターフェイス160 は、エキスパートシステムの利用者が、エキスパ ートシステムのルール、パラメータを環境変化に 対応して修正するためのインターフェイスである。

緩和可能条件選択エキスパートシステム110を 超動する(ステップ702)。

複和可能条件選択エキスパートシステム 1 1 0 は、代替処理選択ルールと代替処理知識により、現在処理不能となっているデータを処理すべき工程の代替工程、あるいは代替運用方法を選択し、これを共用メモリ1 5 0 に記入する(ステップ 7 0 3)。処理終了と同時に、緩和可能条件選択エキスパートシステム 1 1 0 は、緩和条件決定エキスパートシステム 1 1 0 0 を起動する。

次に、緩和条件決定エキスパートシステム100は、因果関係決定エキスパートシステム120を起動する。因果関係決定エキスパートシステム120は、各級和代替案毎に、その解約条件を緩和したときに結果として緩和せざるを得ない制約条件を、従果関係決定選択ルールと、因果関係知識を用いて検索する(ステップ704)。処理終了と同時に、因果関係決定エキスパートシステム120は、緩和条件決定エキスパートシステム100を起動する。

このように、複数のエキスパートシステムを水平、あるいは垂直に結合して、それらの間でデータを交換する方式としては、例えば、多階層協調機能(日立製作所、ES/KERNEL/W解説、pp.283~393)がある。

第7回は、制約級和エキスパートシステムの動 作フローチャートである。

スケジューリング・エキスパートシステム1において、推論エンジン2は、スケジューリング短 酸ペース8内のルールを利用して、知識ペース8内の部り付けデータをスケジューリング表に割り当てていく。スケジューリング・エキスパートシステム1の維論エンジン2は、例えば推論合、モのデータとその時点での割り付け処理結合を、ワークメモリ6に渡し、同時に緩和条件決定エキスパートシステム100がウークメモリをの内容を共用メモリ150に格納すると同時に、

次に、緩和条件決定エキスパートシステム100は、プライオリティ決定エキスパートシステム130を起動する。プライオリティ決定エキスパートシステム130は、評価戦略を反映した評価方程式に対して、各緩和代替紫郁のパラメータ値を代入することにより、各緩和代替紫郁のプライオリティを決定する(ステップ705)。処理終了と問時に、プライオリティ快定エキスパートシステム130は、緩和条件決定エキスパートシステム100を起動する。

次に、緩和条件決定エキスパートシステム100は、緩和状態確認エキスパートシステム140を起動する。緩和状態確認エキスパートシステム140は、実行可能な緩和代替案のうち最もプライオリティの低い業について、割り付けが可能であることを確認すると、割り付け結果と緩和する制約条件を共用メモリ150に記述する(ステップ706)。処理終了と同時に、緩和状態確認エキスパートシステム140は、緩和条件決定エキスパートシステム100を起動する。

緩和条件決定エキスパートシステム 100は、 共用メモリ150の内容をワークメモリ6に格納 する(ステップ 707)。これにより、全ての処理 は完了する。

本実施例においては、利用者は、割り付け不能 なデータを残したスケジュールではなく、全ての データが割り付けられたスケジュールを代替案と して得ることが可能である。

第8図は、本発明の他の実施例を示す制約緩和 エキスパートシステムの構成図である。

類8図では、第6図に比較すると明らかなように、タイマ190を除いて変更はない。機能的にも、緩和条件決定エキスパートシステム100以外の各エキスパートシステムの機能は第8図と全く同じである。緩和条件決定エキスパートシステム100は、ワークメモリ6の内容を共用メモリ150に格納すると同時に、タイマ190に一定時間をセットする。次に、緩和可能条件選択エキスパートシステム110は、現在処理件選択エキスパートシステム110は、現在処理

パートシステム130は、共用メモリ150を統出して、未処理の緩和代替案を選択し、評価戦略を反映した評価方程式に対して、緩和代替案のパラメータ値を代入することにより、該当する緩和代替案のプライオリティを決定する。処理終了と同時に、ブライオリティ決定エキスパートシステム130は、これを共用メモリ150に記入すると同時に、緩和条件決定エキスパートシステム100に信号を送出する。

緩和条件検定エキスパートシステム100は、プライオリティ快定エキスパートシステム130から信号を受けると、その時点で最もプライオリティの高い緩和代替業について、その割り付け可能性がチェックされているかを確認し、確認されていない場合には、緩和状態確認エキスパートシステム140を起動する。

緩和状態確認エキスパートシステム140は、 その時点で最もプライオリティの高い緩和代替製 について総約条件緩和の結果、割り付けが可能で あることを確認すると、割り付け可能でない場合 不能となっているデータを処理すべき工程の代替工程、あるいは代替選用方法を1つ選択する毎に、これを共用メモリ150に記入すると同時に、複和条件決定エキスパートシステム100に信号を 送出する。

緩和条件決定エキスパートシステム100は、 援和可能条件選択エキスパートシステム110から信号を受ける度に、因果関係決定エキスパート システム120を起動する。因果関係決定エキスパート システム120は、共用メモリ150を読 出して、未処理の緩和代替素を選択し、その制約 条件を緩和したときに結果として緩和せざるを得 ない制約条件を決定する。処理終了と同時に、近 れを共用メモリ150に記入すると同時に、緩和 条件決定エキスパートシステム100に信号を送 出する。

腰和条件決定エキスパートシステム100は、 出果関係決定エキスパートシステム120から信 号を受ける度にプライオリティ決定エキスパート システム130を起動する。因果際係決定エキス

には、その緩和代替家を共用メモリ150の中の 実行不能エリアに移す。処理終了と同時に、緩和 状態確認エキスパートシステム140は、緩和条件決定エキスパートシステム100に信号を送出 する。

タイマ190は、セットされた時刻が到来すると、緩和条件決定エキスパートシステム100に 信号を送出する。緩和条件決定エキスパートシステム100は、この信号を受けると、共用メモリ 150を読み出し、その時点で最もプライオリティの高い制約緩和代整室の割付表を共用メモリ1 50から読み出して、ワークメモリ6に格納し、スケジューリング・エキスパートシステム1に信号を送出して、割り付け統行を求める。

スケジューリング・エキスパートシステム1は、 割付表をワークメモリ6から読み出して、知識ベ ース8に格納し、従来通りの割り付けを実行する。 この実施例においては、スケジューリングに要 する時期を一定時間内に抑えることができ、かつ 全てのデータを割り付けることが可能となる。ま た、タイマにセットする時間をゼロにすることにより、最初に検出された実行可能解を解として選択することができる。

第 8 図は、本発明のさらに他の実施例を示すスケジューリング・エキスパートシステムの構成図である。

第9図においては、第1図に示すシステムに比較すると、推論エンジン2に過避メモリ8を接続した点を除いて他は変更されていない。ただ、遠 載ペース8の格納エリアが増加されている。

類10回は、第9回における知識ペースの実施 例を示す構成例である。

第10回において、251はスケジューリング・データエリア、352はスケジューリング・ルールエリア、353はスケジューリング表エリア、354は制御エリア、356は比較エリア、356は割り付け不能エリアである。

スケジュージング・エキスパートシステム1に おける推論エンジン2は、スケジューリング処理 を行う際に割り付け不能なデータが発生すると、

リア355を読み出し、その時の状態値と比較する。状態値が比較エリア355の比較値をオーバしている場合には、知識ペース8の制御エリア354内のルールを用いて、既作成のスケジューリになりが表と割り付け中のデータをワークメモリの信号である。次に、知識ペース8の内容を全て退避メーリンを送出して、知識ペース8の内容を全て退避メーリング処理を実行する。全てのデータの割り付え8によりに、では従来通りのスケジューリンが発し、である。全ての方面を知識エースパースを表し、ウークメモリ6に緩和条件決定エキスパーと、ウークメモリ6に緩和条件決定エキスパーと、カテム100が移動した割り付け表を読み出し、ファム100が移動した割り付け表を読み出し、カステム100が移動した割り付け表を読み出して、処理を続行する。これ以降の処理は、前述の実施例と同じである。

本実施例においては、複数の代替割り付け家が 同時に、かつ従来と殆んど変わらない時間で得ら れるので、意思決定者が最終割り付けを決定する ことが容易となる。

また、本実施例では、割り付け不能特に割り付

知識ベース8の制御エリア354内のルールを用 いて、既作成のスケジューリング表と影り付け不 能データとをワークメモリ6に格納し、糊約級和 エキスパートシステム5に信号を送出することに より、刺り付けを求める。倒時に、スケジューリ シガ・エキスパートシステム1の推験エンジン2 は、知識ペース8の内容を全て退避メモリ9に写 し、それ以降は従来通りのスケジューリング処理 を行う際に、割り付け不能なデータが発生した場 合の処理を行う。つまり、割り付け不能データは、 割り付け不能エリアに残して、残りのデータだけ の割り付けを行う。全てのデータの割り付けが終 了した後、退避エリアの内容を知識ペース8に戻 し、ワークメモリ6に緩和条件決定エキスパート システム100が格納した割り付け表を読み出し、 処理を続行する。以降の処理は、前記第1回のシ ステムの場合と同じである。

また、スケジューリング・エキスパートシステム1における推動エンジン2は、スケジューリング処理を実行する際に、知識ペース8内の比較エ

け不能データを終いた割り付けを最後まで行うように構成した。しかし、途中で中断して、制約級和した場合の割り付けを実行するように構成することも可能である。例えば、ワークメモリ6に緩和条件決定エキスパートシステム100が割り付け表を格納した時点で、処理を中断するように構成することによって、緩和した場合の最終割り付け結果を迅速に出力することができる。

また、本実施例では、割り付け不能データが発生した場合にのみ、制約緩和するように構成しているが、知識ペース8に記述された制御条件以外の条件が満たされないときには、必ず制約緩和するように構成することも可能である。

また、スケジューリング・エキスパートシステム1の知識ペース8と、部約緩和エキスパートシステム5の知識ペースに異なった部署の知識を入れるように構成することも可能である。このようにすれば、スケジューリング・エキスパートシステム5の保守担当部署を変えることが可能となる。

第13回は、本発明のさらに他の実施例を示す スケジューリング・エキスパートシステムの構成 図である。

第11図では、第9図に示した前述の実施例と 比べると、スケジューリング・エキスパートシス テム1の構成が少し異なっている。すなわち、保存メモリ(逃避メモリ)9が推論エンジン2とエン ドユーザインターフェイス4の両方に接続されている。エンドユーザインターフェイス4内には、 修正コントローラ10、モニタ11。入力装置1 2. 知識調速データベース15、知識メニューメ モリ16および停止ボタン13が内蔵されており、 修正コントローラ10が保存メモリ9に接続されている。

スケジューリング・エキスパートシステム1の中の経験エンジン2は、スケジューリング処理を行う際に割り付け不能なデータが発生した場合、知識ペース8の制御エリア354内のルールを用いて、既作成のスケジューリング表と割り付け不能データをワークメモリ6に格納し、制約緩和エ

する。

停止ボタン13が押されると、修正コントローラ10は、推論エンジン2をホールド状態にして、次に入力装置12から入力されるインデックス番号に該当する知識ペースの内容を保存メモリ9から読み出して、知識ペース8に格納する。次に、入力装置12からの割り付け不能データの割り付けルール修正指示を受けて、修正コントローラ10は該当する処理を行う。最後に、入力装置12から修正終了指示が入力されると、修正コントローラ10は推論エンジン2を再起動させる。

入力装置12から、知識修正コマンドが入力されると、修正コントローラ10は知識メニューメモリ16を読み出して、知識ペースの種類と内容リストのメニューをモニタ11に表示する。 渦時に、修正コントローラ10は、知識関連データベース15を読み出し、表示中の知識と関連する知識を表示する。ある知識を修正する場合、修正コントローラ10は、自動的に関連知識を読み出し

キスパートシステム 5 に信号を送出して、割り付けを求める。 岡時に、スケジューリング・エキスパートシステム 1 の中の推論エンジン 2 は、知識ペース 8 の内容を全て保存メモリ 8 に写し、インデックスを発生順に付与する。 スケジューリング・エキスパートシステム 1 は、制約緩和エキスパートシステム 5 における処理が終了すると、割り付け表をワークメモリ 6 から読み出し、割り付け不能であったデータに、先に保存メモリ 9 に格納したときと同じインデックスを付与して知識ペース8 に格納し、従来通りの割り付けを実行する。

スケジューリング・エキスパートシステム1の中の推論エンジン2は、スケジューリング処理を行う際に、常に最新の割り付け表をエンドユーザインターフェイス4に表示する。利用者は、このエンドユーザインターフェイス4を見て、割り付け状況をモニタする。利用者は、制約緩和の結果が不満の場合、エンドユーザインターフェイス4にある停止ボタン13を押下するとともに、割り付け来のデータに付加されたインデックスを入力

て表示する。知識が終正された場合、修正コント ローラ10は読み出した元の知識を修正する。

本実施例においては、専門家が自分の意図しない制約緩和を何時でも取り消して、自分の意図する割り付けを行うことが可能である。また、本実施例では、割り付け不能時点で、知識ペースの修正を行うように構成しているが、任意の時点で停止ボタン13により知識ペースの修正が可能なように構成することも可能である。

第12図、第13図、第14図、第15図、第 16図、および第17図は、それぞれ本発明にお ける制約線和エキスパートジステムの各エキスパ ートシステムと共用メモリの構成圏である。

第12回は、第6回または第8回における共用 メモリの内容フォーマット図である。

共用メモリ150は、4つのエリア、つまり制御エリア151、割り付け処理エリア152、緩和履歴エリア153、および代替処理エリア154から構成される。さらに、代替処理エリア154は、代替処理機1541、関連制約欄1542、

F .

プライオリティ機1543、および割り付け結果機1544の4つの項目からなる。

第13図は、緩和条件決定エキスパートシステムのプロック図である。

緩和条件決定エキスパートシステム100は、 スケジューリングエキスパートシステム』により 起動される。スケジューリング・エキスパートシ ステムしからの起動信券を受けると、緩和条件決 定推験エンジン103は、緩和処理矩職ペース1 02のルールに基づきワークメモリ6の内容を共 用メモリ150に格納すると同時に、共用メモリ 150の制御エリア151を初期化し、各エキス パートシステムを駆動することにより、緩和すべ き制約条件を決定して、これをワークメモリ6に 格納し、推験エンジン2に信号を送出する。その 場合、共用メモリ150の制御エリア151に駆 数中のエキスパートシステム表示ビットを立てる。 次に、駆動するエキスパートシステムを緩和処理 知識ペース102から選択すると、先に立てたビ ットを消去して、新たなピットを立てる。緩和状

ア115のルールにより、現在処理不能となっているデータを処理すべき工程の代替工程、または代替運用方法を選択し、これを共用メモリ150の代替処理にリア154の代替処理欄1541に記入する。エキスパートシステム利用者は、この代替工程・運用方法が特定の条件しか利用したくないときには、エンドユーザインターフェイス4を通じて、削除エリアにその影像ルールまたは条件を書き込むことにより、細かな条件を設定する。処理終了と同時に、緩和条件決定エキスパートシステム100を起動する。

第15 週は、房集関係決定エキスパートシステムのブロック図である。

因果關係液定エキスパートシステム120は、 因果關係選択ルールベース121、因果關係知識 ベース122、および因果關係決定推論エンジン 123を異備している。

接果関係決定エキスパートシステム120は、 共用メモリ150の代替処理エリア154の代替 処理機1541に記入された各代替処理毎に、そ 整確認エキスパートシステム 1 4 0 の処理が終了すると、共用メモリ 1 5 0 の割り付け処理エリア 1 5 2 を読み出し、これをワークメモリ 6 に格納する。

第14回は、緩和可能条件選択エキスパートシステムのブロック図である。

緩和可能条件選択エキスパートシステム110 は、代替処理選択ルールベース111、代替処理 知識ベース112、緩和可能条件選択推験エンジン113から構成される。代替処理選択ルールベ ース111は、選択ルールエリア115と削除ル ールエリア116からなる。

緩和可能条件選択エキスパートシステム110 は、該当時点で緩和すれば処理条件を満たすこと ができる制約条件を検出するエキスパートシステムである。緩和可能条件選択エキスパートシステム110においては、緩和可能条件選択推論エンジン113が代替処理知識を代替処理知識ペース 112から読み出し、これを削除ルールエリア1 16のルールにより修正し、次に選択ルールエリ

第16回は、プライオリティ決定エキスパートシステムのプロック図である。

プライオリティ決定エキスパートシステム13 0は、プライオリティ快定ルールベース131、 制約条件別重みベクトルベース132、制約条件 別効用関数格納メモリ133、およびプライオリ ティ快定推論エンジン134を具備している。

プライオリティ快定エキスパートシステム13 ①は、共用メモリ150の代替処理エリア154 の代替処理欄1541に記入された各代務処理を 読み出し、緩和代替祭母にその重要度を決定する。 プライオリティ秩定は、先ず各制約条件の緩和に 関する効用値を制約効用関数を期いて計算し、 次にある制約条件を緩和する際に関わて、この効用値 を制約条件別量みベクトルベース132に格納された重み付けをして合計することにより得られる。 各制約条件緩和の効用開数は、制約緩和履歴と効 用値という形で格納されている。

第17回は、制約条件の効用値の一例を示す特 性図である。

機軸に残棄の回数/選を、縦軸に効用値をとると、それらの制約条件の効用値の曲線は、第17 図に示す実線となる。

状態を確認するためのルールベース141と知識 ベース142とその知識を選択するルール144 とを参照しながら所定の処理を行う。

緩和状態強器エキスパートシステム140は、 制約条件緩和の結果、共用メモリト50の代替処 理エリア154の割り付け結果欄1544とブラ イオリティ欄1543を読み出し、割り付け確認 処理未済でかつプライオリティの最も低い代替処 理を抽出し、その代替処理の割り付けが可能であ ることを確認する。緩和状態確認エキスパートシ ステム140は、確認が済むと、共用メモリ15 0の代替処理エリア154の割り付け結果欄15 44に割り付け可能の記述を行うと同時に、共用 メモリ150の条件緩和機器エリア153に各制 約条件の緩和耀歴を記述する。その代替処理の割 り付けが可能でない場合には、共用メモリ150 の代替処理エリア154の割り付け結果欄154 4の数当代替処理に割り付け不能ピットを立て、 共用メモリ150の代替処理エリア154の割り 付け結果欄1544とプライオリティ欄1543 制約条件(残業時間2hr)の効用値は、初めて 残業制約が緩和された場合には0、2であるが、 その週で過去に4回2hr残業している場合(つ まり、5回目)には、0、5となる。

処理時間の終了と飼時に、プライオリティ狭定 推論エンジン134は、共用メモリ150の代替 処理エリア154のプライオリティ標1543に プライオリティを記入して、緩和条件決定エキス パ〜トシステム100を起動する。

本果施例においては、各制約条件の効用値の合 計で制約条件のプライオリティを決定するように 構成したが、各制約条件効用値の積、あるいは重 み付き和で決定するように構成することもできる。

第18団は、緩和状態確認エキスパートシステムのブロック側である。

緩和状態確認エキスパートシステム140には、 緩和状態確認ルールベース141、緩和状態確認 知識ペース142、緩和状態確認推論エンジン1 43、および知識選択ルール144が内蔵されて いる。緩和状態確認推論エンジン143は、緩和

を読み出して、次にプライオリティの低い代替処 理を探す。

処理終了と同時に、緩和状態確認エキスパート システム140は、緩和条件決定エキスパートシ ステム100を起動する。

本実施例においては、スケジューリングのための知識を、スケジューリング・エキスパートシステム1を割約緩和エキスパートシステム5で別に保存するように構成したが、これら2つのエキスパートシステムで共有するように構成しても差し支えない。

以下、乗車券発売自動装置を一例として、本発明の実施例を、従来と比較して説明する。

第19図は従来の乗車券発売自動システムのブロック図、第20図は本発明の一実施例を示す乗車券発売自動システムのブロック図である。

第19 図において、2000は乗車券予約システム、2101は入力端末、2102は結果表示 装蔵、2103は通信制御装櫃、2104は通信 路である。 例えば、旅行社の窓口であって、そこにエンド ユーザが旅行の計画を立てて行くものと仮定する。

窓口の係員がその条件に適合した乗車券を選定し、エンドユーザの了家を得てから、その乗車券に空きがあるか否かを入力端末2101を通じて乗車券予約システム2000に間合せる。乗車券予約システム200は、自システム内のデータペースを検索して、空きがあるか否かを確認する。検索結果は、結果表示装置2102に転送されて、表示される。空きがあれば、その乗車券を予約し、なければ再びエンドユーザと相談して代替戦を決定し検索する。この操作が、予約の終了するまで繰り返し行われる。

従来のシステムでは、旅行社側で人手がかかっており、その結果、旅行社がオープンしている時間帯しか利用できず、また旅行社が混雑している場合にはエンドユーザ修は待機する必要がある等の衝撃があった。

これに対して、近年、乗車券の自動販売機が替 及しているが、従来の自動販売機では、旅行計画

エンドユーザがエンドユーザインターフェイス 1200から旅行計画の希望項目を入力すると、 要車券内容決定エキスパートシステム1100は、 入力された情報を蒸に旅行計画を作成してエンド ユーザに出力する。その際に、同時に旅行計画の 中で利用する乗り物の指定業業券を予約する。旅 行動画を作成する際に、エンドユーザとしては、 当初の希望する出発時間や希望する列車が満席で 利用できず、止むを得ず条件を変更せざるを得な いときが生じる。その場合、乗車券内容決定エキ スパートシステム1100は、このような制約条 件を緩和した代替案を自動作成して、エンドユー ザに次巻の代誉楽を提供し、エンドユーザが最終 的旅行計画を挟定する場合の支援を行う。エンド ユーザと乗車券内容決定エキスパートシステム1 100の間での情報交換は、全てワークメモリ1 311に蓄積される。

切り替え判断エキスパートシステム 1300 は、 常にワークメモリ 1311をモニタし、エンドユ ーザと乗車券内容扶定エキスパートシステム 11 を全てエンドユーザ側が立てなければならないという問題がある。その結果、従来の自動販売機では、全て普通(自由席)乗車券に限定されていた。

第20回は、本発明の乗車券販売自動システム のプロック図である。

第20窓において、1100は乗車券内容決定 エキスパートシステム、1200はエンドコーザ インターフェイス、1300は切り替え判断エキ スパートシステム、1500は操作情報選択表示 エキスパートシステム、1050は通信回路、1 210は通信制御装置、1051は切り替え装置、 1311はワークメモリ、1055は専門家ワー クステーション、1056は専門家ワークステー ションのメモリ、1450は顧客データベースで

乗車券内容決定エキスパートシステム 1 1 0 0 は、エンドユーザがエンドユーザインターフェイス 1 2 0 0 から、旅行計画の希望する項目(例えば、出発時刻、目的地等)を入力した時点で起動される。

00の間の情報交換が順調でない場合、例えば、 同じ質問が繰り返されたり、一定の時期が経過し ても最終的旅行計画が作成されない場合には、ワ ークメモリ1311に蓄積された旅行計画作成情 報と顧客データベース1450に蓄積された顧客 情報から、その旅行計画に人間の専門家を介入さ せるべきか否かを決定する。さらに、その顧客の 介入重要度(緊急度)を判断して、通信制御装置 1210および通信路1050を経由して操作情 報選択表示エキスパートシステム1500に伝達 する。

操作情報選択表示エキスパートシステム1500は、現在の専門家の状態を専門家のワークステーション1055に確認する。専門家が『操作中』であれば、専門家のワークステーション1055のメモリ1056に操作対象であるワークメモリ1311と介入重要度(緊急度)を記入する。専門家が『空き』状態であれば、ワークメモリ1311を呼び出して、旅行計画作成過程を専門家に表示する。同時に、現在のエンドコーザと乗車券内

容決定エキスパートシステム1100の間での情報交換が全て専門家のワークステーション上に表示されるように、通信回路1050の切り替え装置1051を切り替える。専門家は、現時点およびそれ以前のエンドユーザと乗車券内容決定エキスパートシステム1100の間における情報交換内容を見て、エンドユーザに希望を確認し、乗車券内容決定エキスパートシステム1100を用いて最終的旅行計画を作成し、これをエンドユーザに示す。

第21回は、第20回における切り替え判断エキスパートシステムのプロック図である。

第21図において、1321は切り替えメモリ、 1322はモニタ、1323はタイマ、1324 は切り替え知識ペース、1325は切り替え推論 エンジン、1326は入力装置、1327は監視 メモリである。

第22回は、第21回における切り替え知識ペースの内容フォーマット窓である。

第22回において、1333は切り替えルール

に、ワークメモリ1311から読み出した旅行計 画作成情報と監視メモリ1327に格納された適 去の情報から、監視指標の値をタイマの信号を受 けて一定時間毎に計算し、同時に切り替え知識ペ ース1324に格納する(ステップ2304)。監 視指標の一例としては、エンドユーザが最初に入 力してから経過した時間、エンドユーザの入力時 間間隔、エンドユーザの入力回数がある。

切り替え維齢エンジン1325は、これらの指標の値と切り替えルールベース1324内のルールで処理する。つまり、各顧客毎に決められた裏球指標値を現在の指標値が超える場合には、専門家の介入が必要と判断し、顧客毎に決められた介入重要度を操作情報選択表示エキスパート1500に送出する(ステップ2305)。

本実施例においては、切り替え判断エキスパートシステム1300は、乗車券内容快定エキスパートシステム1100が起動されると高時に、乗車券内容快定エキスパートシステム1100からの信号で起動されるように構成しているが、乗車

エリアであり、1331は監視指標エリアである。 第23図は、切り勢え判断エキスパートシステ ムの動作フローチャートである。

切り替え判断エキスパートシステム1300は、 乗車券内容決定エキスパートシステム1100が 起動されると、 同時に乗車券内容決定エキスパートシステム1100からの信号で起動される(ステップ2301)。 切り替え維輪エンジン132 5は、起動された時点で、現時刻を監視メモリ1327に格納すると同時に、切り替え知識ペース1324の切り替えルールを読み出し、入力装置1326を起動して顧客情報データペース1450から該当顧客の情報を読み出し、切り替えメモリ1321に格納させる(ステップ2302)。

次に、切え替え指輪エンジン1325は、モニタ1322に信号を送出して、ワークメモリ13 11に蓄積された旅行計画作成情報を常時モニタ させる(ステップ2303)。モニタ1322は、 ワークメモリ1311に蓄積された旅行計画作成 情報を一旦監視メモリ1327に格納すると問時

券内容決定エキスパートシステム 1:100 と同じ ように、エンドユーザがエンドユーザがエンドユ ーザインターフェイス 1:200 から旅行計画の希望する項目(出発時知、目的地等)を入力した時点で起動されるようにもできる。また、切り響え 被置 1:05 1 において、エンドユーザがエンドユーザインターフェイス 1:200 から信号が送出されてきた時、切り替え判断エキスパートシステム1:300 と乗車券内容決定エキスパートシステム1:300 と乗車券内容決定エキスパートシステム1:100 を同時に起動するように構成することも可能である。

また、本実施例では、エンドユーザインターフェイス1200と専門家用ワークステーションとを通信路で結び、エンドユーザが透隔地でも利用できるように構成しているが、これら2つを同一場所に配置することも可能である。

このように、本実施例においては、(イ)簡単な 乗車券予約が人手を介さないで可能であるため、 省人化が可能である。(ロ)複雑な予約操作が必要 になった時には、自動的に専門家が介入できるの で、利用者が困るような場合は考えられず、交通 機関の公共性からくるサービス性を保証できる。 (ハ)顧客のレベルにより介入のタイミングを変更 できるので、顧客の特性に適合させたサービスが 可能となる。(二)専門家は、直接顧客と顧を合わ せないで済むため、複数の顧客を1人の専門家が 誘端絶から対応することができる。(ホ)専門家は、 エキスパートシステムの支援を受けながらコンサ ルテーションすることができるので、迅速な対応 が可能である。

[発明の効果]

以上説明したように、本発明によれば、制約緩和の知識を事前に登録しており、当初の制約条件を変更せざるを得ない場合には、制約条件を緩和した代替案を自動作成し、利用者に次替の代替案を提供するので、利用者の計画作成労力を削減することができ、かつ短時間で計画を作成することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1団は本発明の一実施例を示す知的計画支援

15図は本発明における因集関係決定エキスパートシステムの構成図、第16図は本発明におけるブライオリティ決定エキスパートシステムの構成図、第17図は本発明における緩和状態確認エキスパートシステムの構成図、第18図は登展性効用影数の一例を示す特性図、第18図は従来の乗車券内容決定エキスパートシステムのブロック図、第20図は本発明の一実施例を示す乗等内容決定エキスパートシステムのブロック図、第21図は第20図における切り替え判断エキスパートシステムの構成図、第22図は第20図における切り替え対断エキスパートシステムの動作フローチャートである。

1:スケジューリング・エキスパートシステム、
2:機能エンジン、4:エンドユーザがエンドユーザインターフェイス、8:知識ペース、6:ワークメモリ、5:制約緩和エキスパートシステム、
9:遊避メモリ、保存メモリ、11:モニタ、1
2:入力装置、13:停止ボタン、15:知識デ

システムのブロック図、第2図は従来の知的計画 支援システムのブロック図、第3回は第2回にお ける知識ペースの記憶フォーマット図、第4回は 第2回における知識ペースのスケジュールにより 作成されるスケジューリング表の図、第5回は第 1回における知識ペースの記憶フォーマット図、 第6図は第1図における制約緩和エキスパートシ ステムの構成例を示す図、然7個は本発明の他の 実施例を示す制約緩和エキスパートシステムの標 成図、第8図は本発明のさらに他の実施例を示す 制約緩和エキスパートシステムの構成図、第9図 は本発明の第2の実施例を示す知的計画支援シス テムのプロック図、第10図は本発明の第3の実 施例を示す知的計画支援システムのブロック医、 第11図は本発明の第4の実施例を示す知的計画 支援システムのプロック図、第12回は本発明に おける共用メモリの記憶フォーマット図、第13 図は本発明における緩和条件決定エキスパートシ ステムの構成図、第14図は本発明における緩和 可能条件選択エキスパートシステムの構成例、第

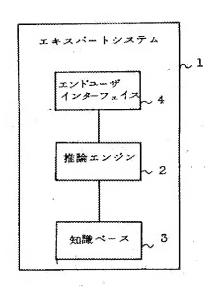
~タベース、16:知識メニューメモリ、100: 超和条件快定エキスパートシステム、110:級 和可能条件選択エキスパートシステム、120: 因果関係決定エキスパートシステム。130:プ ライオリティ快定エキスパートシステム、140: 緩和状態確認エキスパートシステム、150:共 用メモリ、160:バラメータ修正インターフェ イス、190;タイマ、101:ルールベース、 102:緩和処理知識ペース、103:緩和条件 決定推論エンジン、111;代替処理選択ルール ペース、112:代替処理知識ペース、113: 緩和可能条件選択推論エンジン、115:選択ル ールエリア、116: 影除ルールエリア、121: 因果関係選択ルールペース、122:因果関係知 酸ペース、123:規製配係決定推論エンジン、 131:プライオリティ決定ルールペース、13 2 - 割約各件別番みバクトルペース、133:割 約条件別効用関数格納メモリ、134:ブライオ リティ決定推論エンジン、140:緩和状態破器 エキスパートシステム、141:緩和状態確認ル

ールペース、142:緩和状態機器知識ペース、143:緩和状態確認推論エンジン、144:知識状ルール、1100:乗車券内容決定エキスパートシステム、1300:壊作情報選択表示エキスパート、1055:専門家ワークステーション、1311:ワークメモリ、1450:職等情報プータベース、1056:ワークステーションのメモリ、1325:切り替え推論エンジン、1324:切り替え知識ベース、1321:切り替えメモリ、1326:入力装置。

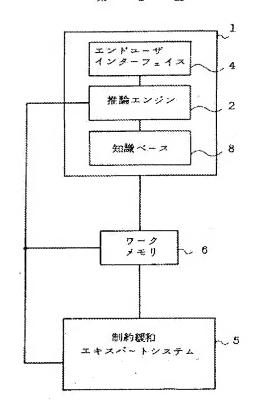
代理人弁理士 臺 村 雅



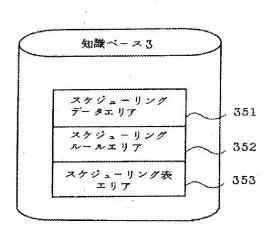
第 2 图

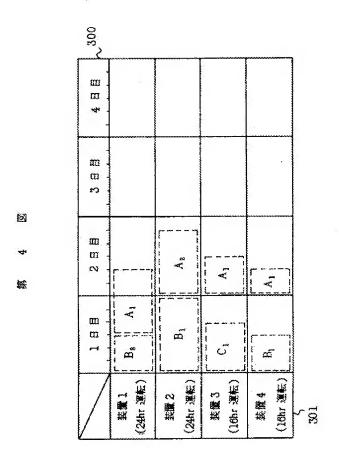


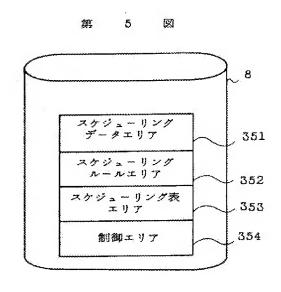
第 1 図

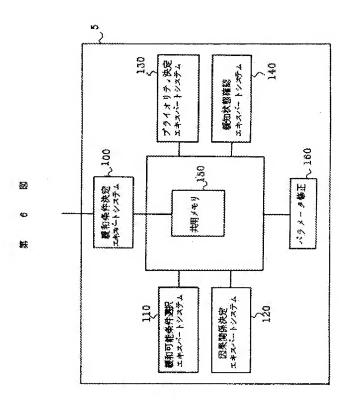


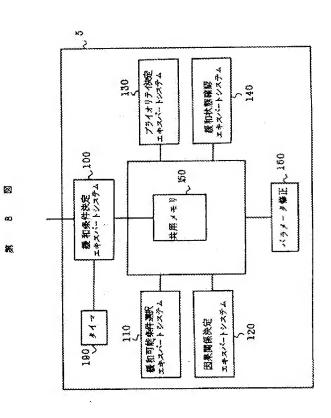
第 3 図

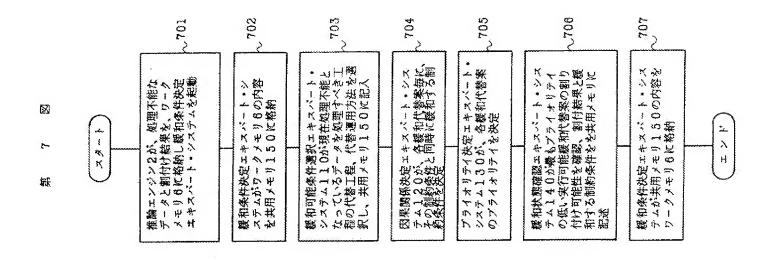


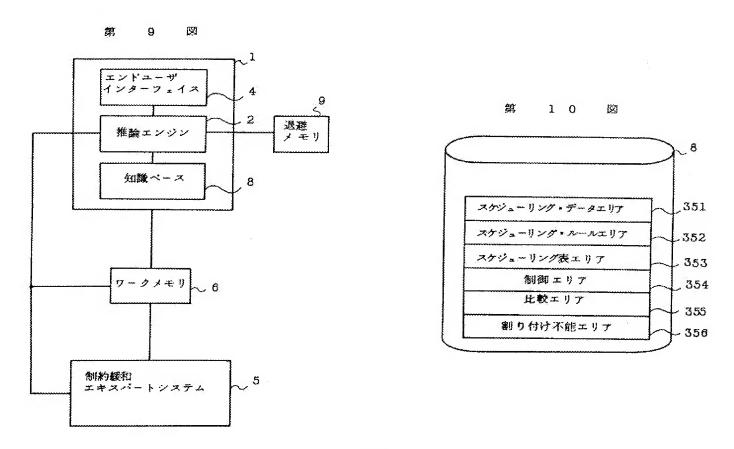


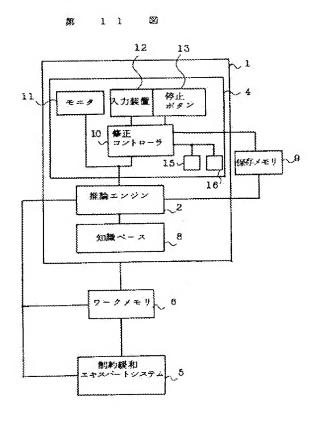


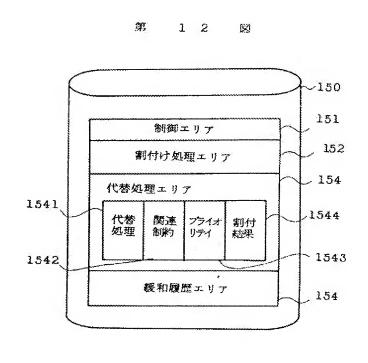




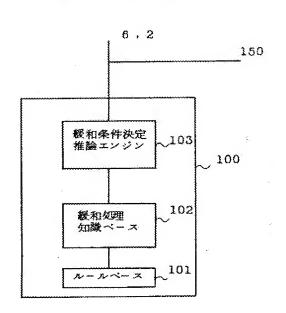


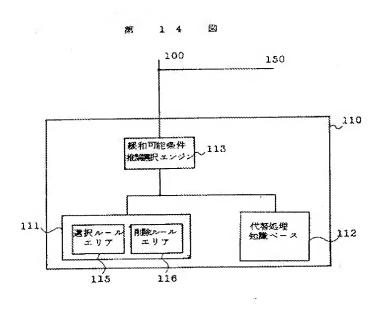


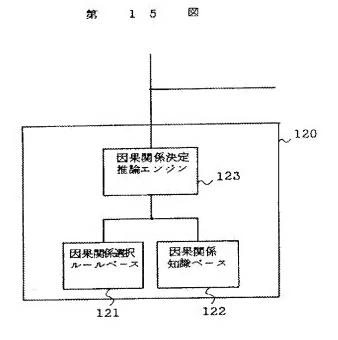


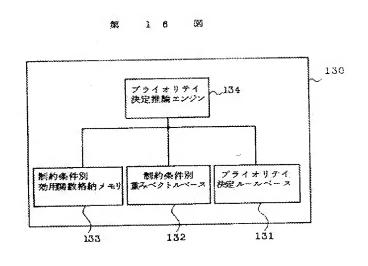


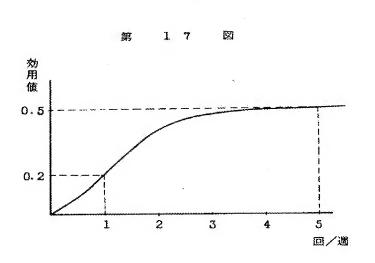


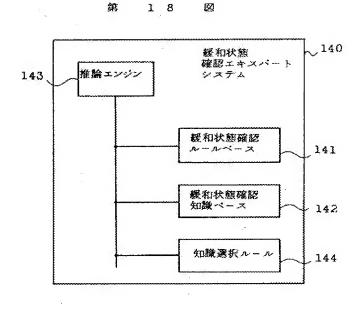


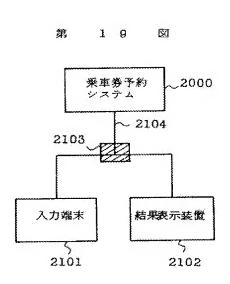


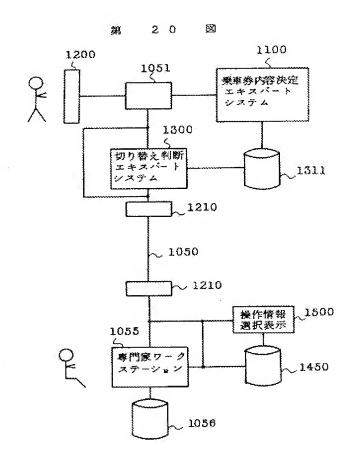




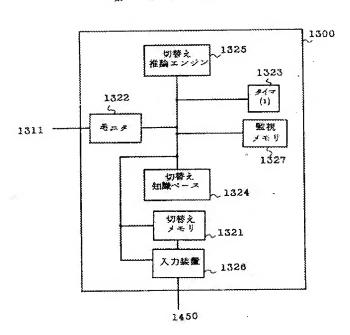


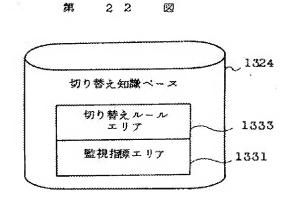


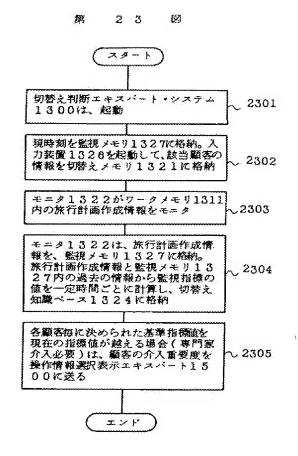




第 2 1 图







第1頁の続き @発 明 者 奥 出

聡 神奈川県川崎市幸区鹿島田890番地の12 株式会社日立製 作所情報システム工場内